



# Projet ABSOLEM

2023/2024

AURÉLIEN DOROLLE
THOMAS PRADINAT

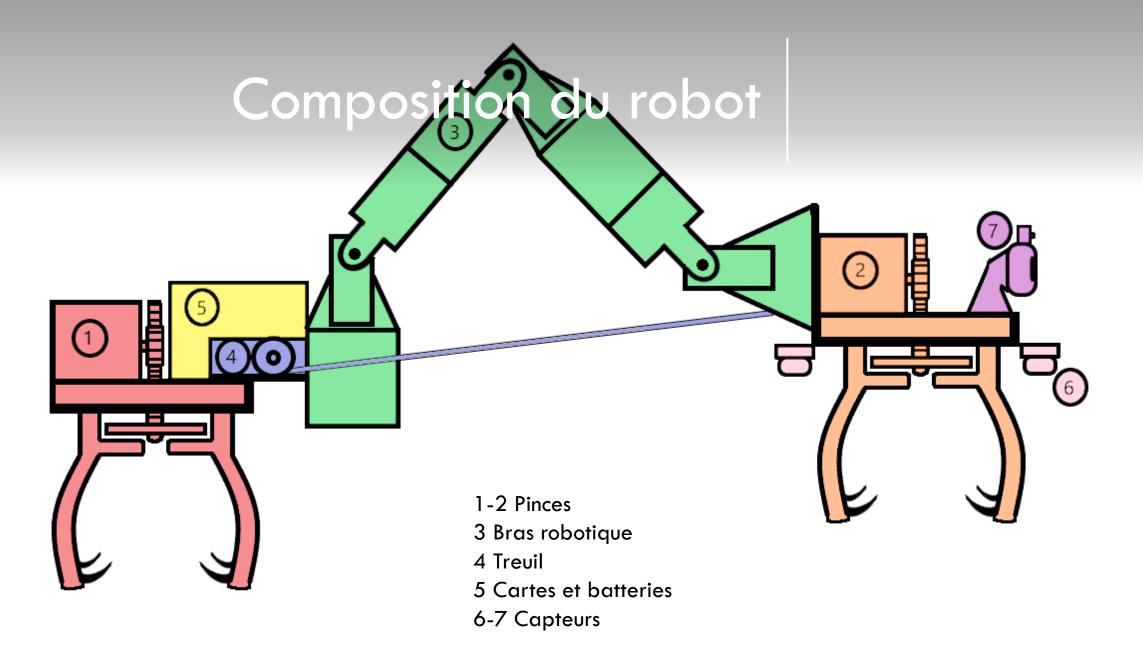
## Cahier des charges

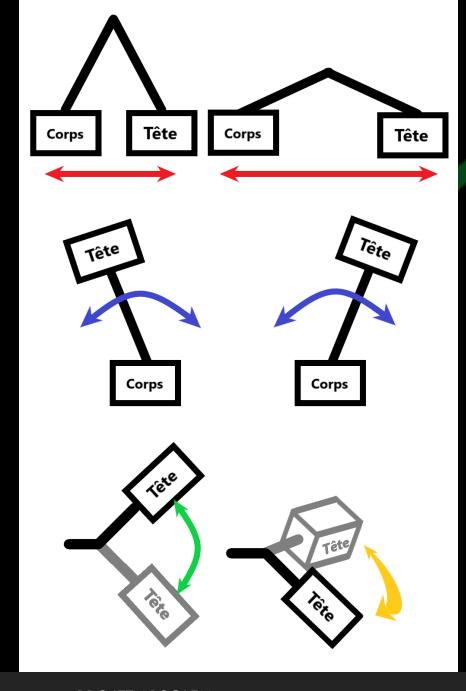


Monter dans les arbres

- Ne pas endommager l'arbre
- Supporter plus que son propre poids
- Consommer peu d'énergie







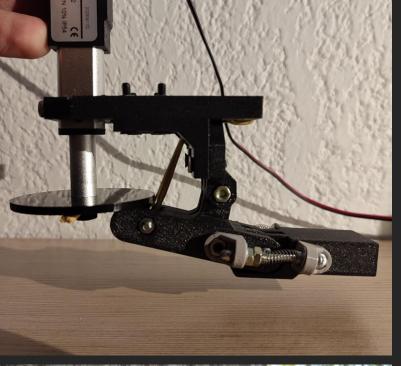
### Mouvements du robot

5 articulations nécessaires + 1 treuil

Mouvement : Elongation/Contraction
Orientation générale
Positionnement précis

- ✓ Monter tous types d'arbres
- ✓ Porter une charge supplémentaire

Tête









# Système d'accroche au tronc

Force créée par des élastiques et des ressorts

Griffe le tronc grâce à des aiguilles chirurgicales

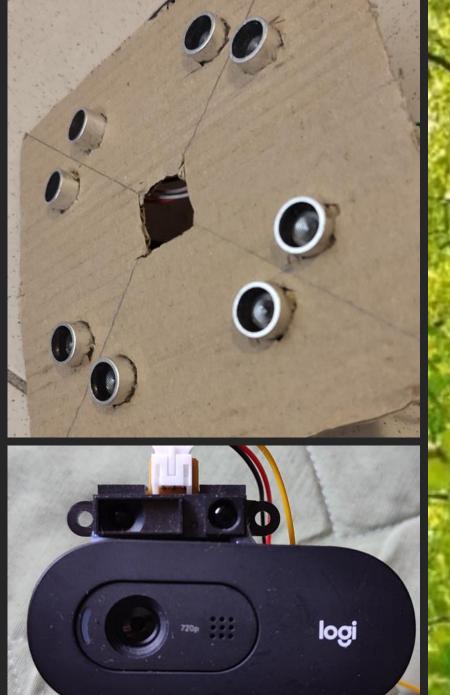
- ✓ Préserve l'arbre
- ✓ Peu d'énergie utilisée

#### **Automatisation**

✓ Parallélisme permanant au tronc

✓ Choix de la position de la pince

✓ Pathfinding avec une IA



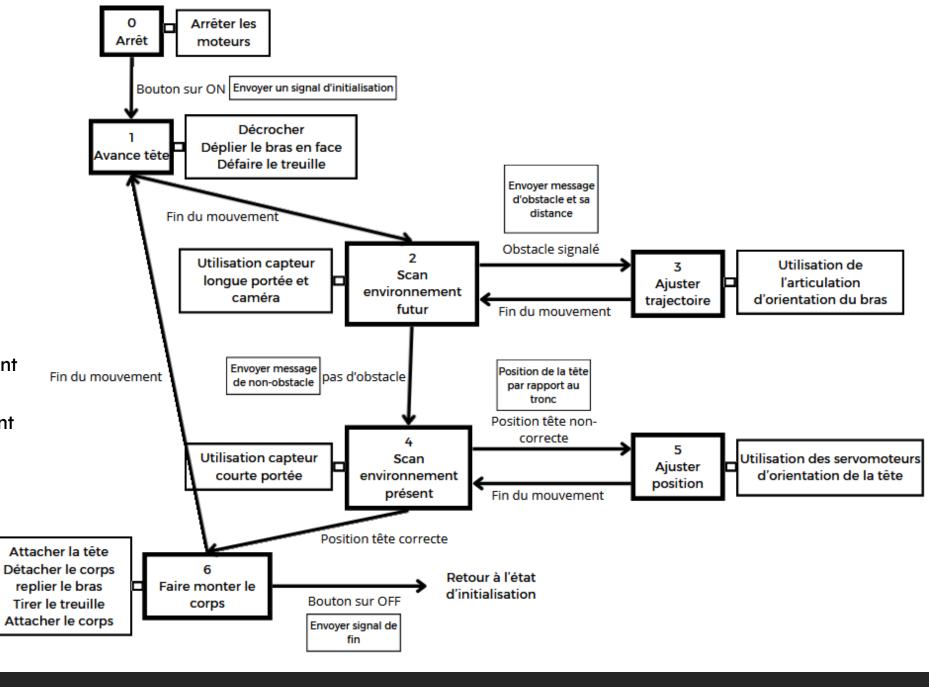


# Intelligence

Cycle de mouvement

Réflexion en deux étapes sur le positionnement de la pince avant

Prise en compte de l'environnement présent et futur



PROJET ABSOLEM 7

#### Bilan

200 € de matériel (moteurs)

175 h de travail

3800 € de salaire

4000 € au total

Activité	Avancement Actuel	Avancement prévu	Étudiant en charge	Difficultés rencontrées
Pinces			Aurélien Thomas	Difficulté à recopié un modèle trouvé dans la littérature
Bras			Thomas	Manque de temps Sur-estimation de la force des moteurs
Treuille			Thomas	Manque de temps
Capteur courte distance			Aurélien Thomas	Manque de temps
Capteur longue distance			Aurélien Thomas	Difficulté à choisir un capteur adapté
Intelligence			Aurélien Thomas	Manque de temps

PROJET ABSOLEM 8

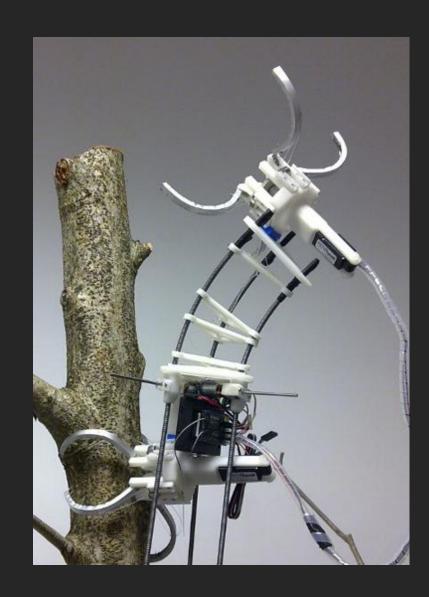
# Difficultés rencontrées

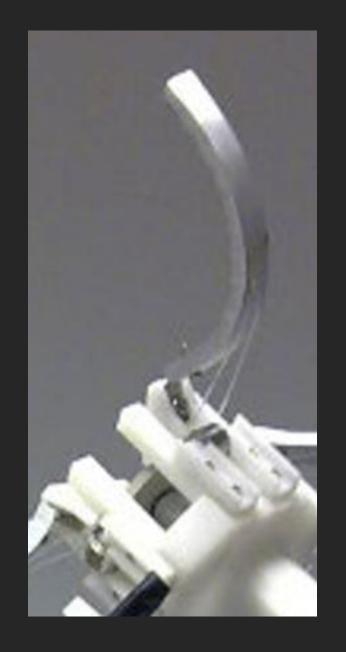
Mauvaise compréhension de la pince du Treebot

Force des moteurs du bras robotique

Problème de pilotages des moteurs

Manque de temps





## Futur immédiat

Reconcevoir la structure du bras robotique.

Parallélisme au tronc.

Fabriquer une seconde pince.

Conception du treuil.

PROJET ABSOLEM 10

